

MATCH - ROBOTERMODUL

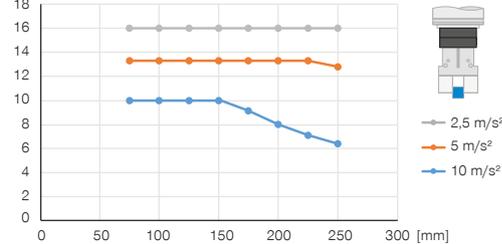
LWR50F-14-05-A

PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



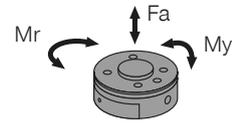
Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm



Kräfte und Momente

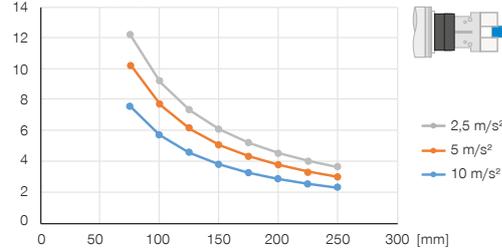
Zeigt statische Kräfte und Momente



Mr [Nm]	20
My [Nm]	40
Fa [N]	500

Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm



ZUBEHÖREMPFEHLUNG



GREIFKOMPONENTEN



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Greifer



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Greifer



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Greifer



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Greifer



ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



KAG500IL
Steckverbinder Gerade 5 m - Stecker, Buchse M12



SCM-C-05-10-A
Smart Communication Module



WVM7
Winkel-Schwenk-Verschraubung



ZUB123084
Zugentlastung

Bestell-Nr.	
► Technische Daten	
LWR50F-14-05-A	
Passend für Robotertyp	ABB CRB 1100 SWIFTI
Ansteuerung	IO-Link
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 31,5
Handlingsgewicht max. [kg]	25
Anschlussleitung	Stecker, M12, 12-polig
Verriegelungshub [mm]	1
Energieübertragung elektrisch	integriert
Energieübertragung pneumatisch	integriert
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Lebensdauer in Zyklen	100.000
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,45

